PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number:

2001-213192

(43)Date of publication of application : 07.08.2001

(51)Int.CI.

B60K 31/00 B60K 41/20 F02D 9/02 F02D 11/10 F02D 29/02

(21)Application number: 2000-025363

(71)Applicant: DENSO CORP

(22)Date of filing:

02.02.2000

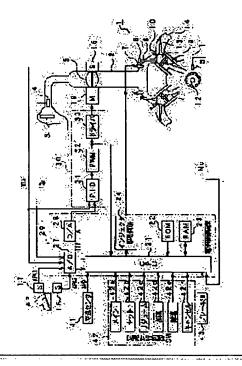
(72)Inventor: OHASHI HIDEYUKI

(54) ELECTRONIC THROTTLE CONTROLLER

(57)Abstract:

PROBLEM TO BE SOLVED: To sufficiently reflect driver's intention for acceleration and deceleration even when an accelerator sensor causes an abnormality.

SOLUTION: An electronic throttle controller determines a target throttle opening degree in accordance with values detected by the accelerator sensor 17, 18 when the accelerator sensors 17, 18 are normal to control so that a degree of opening of a throttle valve 5 coincides with the target throttle opening degree. On the other hand, if at least either of the accelerator sensors 17, 18 causes an abnormality, the controller datermines the target throttle opening degree in accordance with an output value of an acceleration switch 42d or a deceleration switch 42e used in fixed speed running control originally instead of the accelerator sensors 17, 18 to control so that a degree of opening of the throttle valve coincides with the target throttle opening degree. In this case, the driver operates the acceleration switch 42d or the deceleration switch 42e instead of operating an accelerator pedal AP to enable running in which his intention for acceleration and deceleration is reflected.



LEGAL STATUS

[Date of request for examination]

[Date of sending the examiner's decision of rejection]

[Kind of final disposal of application other than the examiner's decision of rejection or application converted registration]

[Date of final disposal for application]

[Patent number]

[Date of registration]

[Number of appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of requesting appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of extinction of right]

(19)日本国特許庁(JP)

(12) 公開特許公報(A)

(11)特許出顧公開番号 特開2001-213192 (P2001-213192A)

(43)公開日 平成13年8月7日(2001.8.7)

(51) Int.Cl.'		識別配号		FΙ			ŕ	7.1-h*(多考)
B60K	31/00			B60F	31/00		Z	3 D 0 4 1
	41/20				41/20			3 D 0 4 4
F02D	9/02	3 4 1		F02I	9/02		341C	3G065
	11/10				11/10		F	3 G O 9 3
•							Q	
			審査請求	未耐求 苗	水項の数5	OL	(全 12 頁)	最終頁に続く

(21)出願番号 特願2000-25363(P2000-25363) (71)出願人 000004260

(22) 出顧日 平成12年2月2日(2000.2.2)

株式会社デンソー 愛知県刈谷市昭和町1丁目1番地

(72)発明者 大橋 英之

愛知県刈谷市昭和町1丁目1番地 株式会

社デンソー内

(74)代理人 100082500

弁理士 足立 勉

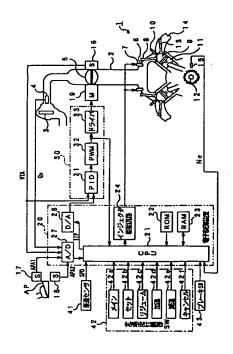
最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 電子スロットル制御装置

(57)【要約】

【課題】 アクセルセンサに異常が発生した場合でも運転者の加減速意思を十分反映させることができる。

【解決手段】 電子スロットル制御装置は、アクセルセンサ17、18が正常な場合、アクセルセンサ17、18の検出値に応じて目標スロットル開度を定め、スロットルバルブ5の開度がこの目標スロットル開度に合致するように制御する。一方、アクセルセンサ17、18の少なくとも一方に異常が生じた場合、アクセルセンサ17、18の代わりに本来定速走行制御で使用される加速スイッチ42d又は減速スイッチ42eの出力値に応じて目標スロットル開度を定め、スロットルバルブの開度がこの目標スロットル開度に合致するように制御する。この場合、運転者はアクセルベダルAPを操作する代わりに加速スイッチ42d又は減速スイッチ42eを操作すれば加減速の意思を反映させた走行が可能になる。



【特許請求の範囲】

【請求項1】 運転者のアクセルペダルの操作量を検出 するアクセルセンサと、

1

スロットルバルブの開閉を駆動するスロットル駆動手段

前記アクセルセンサが正常か異常かを判定するアクセル センサ判定手段と、

前記アクセルセンサ判定手段により前記アクセルセンサ が正常と判定されたとき、前記アクセルセンサの検出値 に応じて目標スロットル開度を定め、前記スロットルバ 10 ルブの開度がとの目標スロットル開度に合致するように 前記スロットル駆動手段を制御するスロットル駆動制御 手段とを備えた電子スロットル制御装置において、

車両が所定目標車速で走行する定速走行への移行を指令 する定速走行移行指令手段と、

前記定速走行移行指令手段により定速走行への移行指令 があったとき、実車速が所定目標車速に合致するように 前記スロットル駆動手段を通じて前記スロットルバルブ の開度を制御する定速走行制御手段と、

指令する加減速指令手段と、

前記加減速指令手段による加減速指令に応じて定速走行 の所定目標車速を更新する目標車速更新手段とを備え、 前記スロットル駆動制御手段は、前記アクセルセンサ判 定手段により前記アクセルセンサが異常であると判定さ れたとき、前記アクセルセンサの検出値の代わりに前記 加減速指令手段の出力値を用いて目標スロットル開度を 定め、前記スロットル駆動手段を制御することを特徴と する電子スロットル制御装置。

において、

前記スロットル駆動制御手段は、前記アクセルセンサ判 定手段により前記アクセルセンサが異常であると判定さ れたとき、ブレーキペダルが操作された場合には、目標 スロットル開度を予め定められたブレーキ時目標開度に 設定し、一方、ブレーキペダルが操作されずに前記加減 速指令手段により加減速が指令された場合には、目標ス ロットル開度を加減速指令に応じて設定することを特徴 とする電子スロットル制御装置。

御装置において、

前記スロットル駆動制御手段は、前記アクセルセンサ判 定手段により前記アクセルセンサが異常であると判定さ れたとき、ブレーキペダルが操作されず且つ前記加減速 指令手段により加減速の指令もなされない場合には、目 標スロットル開度を予め定められたブレーキ時目標開度 に設定することを特徴とする電子スロットル制御装置。

【請求項4】 請求項1~3のいずれかに記載の電子ス ロットル制御装置において、

前記スロットル駆動制御手段は、前記アクセルセンサの 50 には、アクセルセンサに異常が発生した場合、スロット

異常時に前記加減速指令手段の加減速指令に応じて前記 スロットル駆動手段を制御する場合には、前記アクセル センサの正常時に比べて、スロットルバルブの動作速度 が低速になるように制御することを特徴とする電子スロ ットル制御装置。

【請求項5】 請求項1~4のいずれかに記載の電子ス ロットル制御装置において、

前記アクセルセンサ判定手段により前記アクセルセンサ が異常であると判定されたとき、アクセルセンサに異常 が発生したことを運転者に報知する異常報知手段を備え たことを特徴とする電子スロットル制御装置。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【発明の属する技術分野】本発明は、主として車両の内 燃機関に用いられる電子スロットル制御装置に関する。 [0002]

【従来の技術】スロットルバルブの開度を電気的に制御 する電子スロットル制御装置は、アクセルセンサがアク セル操作量を検出し、とのアクセル操作量に応じて目標 前記定速走行制御手段による定速走行制御時に加減速を 20 スロットル開度を定め、スロットルバルブの開度がとの 目標スロットル開度に合致するようにスロットルバルブ の駆動機器を制御するものである。

【0003】この電子スロットル制御装置は、アクセル 操作量に対するスロットルバルブの開度特性を任意に設 定することができることから、例えば加速要求等、車両 の運転状態に的確に対応することのできるシステムとし て近年注目を集めている。また、こうした電子スロット ル制御装置によれば、運転者によるアクセル操作がない 場合でもスロットルバルブの開度制御を通じて車速制御 【請求項2】 請求項1記載の電子スロットル制御装置 30 を自動化できるため、いわゆる定速走行(オートクルー ズ)制御などといった車速制御も容易に実現されるよう になる。

【0004】ところで、このような電子スロットル制御 装置では、アクセルセンサが検出したアクセル操作量に 基づいて制御を行うため、万一アクセルセンサに異常が 発生すると、走行不能に陥るおそれがある。このような 異常発生時の走行を退避走行と称する。この退避走行と して、従来、例えばアクセルペダルを深く踏み込んだと きにスロットルバルブを操作できるようにワイヤ等でア 【請求項3】 請求項1又は2記載の電子スロットル制 40 クセルペダルとスロットルバルブとをリンクしておくこ とも考えられたが、そのような機構を備え付けることは コストアップにつながる。

> 【0005】一方、退避走行を制御に組み入れて対処す ることも提案されている。即ち、特公平5-25015 号公報には、アクセルセンサに異常が発生した場合、ブ レーキがかけられているならばスロットルバルブを全閉 にし、ブレーキがかけられていないか又はブレーキが途 中で解除されたならば車速を所定の低速度に制限すると とが提案されている。また、米国特許4488527号

ルバルブの開度をアイドル開度相当に固定することが提 案されている。

[0006]

【発明が解決しようとする課題】しかしながら、特公平 5-25015号公報や米国特許4488527号で提 案された退避走行では、車両を停止させようとすればブ レーキペダルを踏み込めばよいが、車両を加速させよう としても車速が所定の低速度に制限されていたりスロッ トルバルブの開度が固定されていたりするため、運転者 の加速意思がほとんど反映されないという問題がある。 【0007】本発明は上記問題点を解決することを課題 とするものであり、アクセルセンサに異常が発生した場 合でも運転者の加減速意思を十分反映させることのでき る電子スロットル制御装置を提供することを目的とす る。

[8000]

【課題を解決するための手段及び発明の効果】上記課題 を解決するため、本発明の電子スロットル制御装置は、 アクセルセンサが正常ならば、アクセルセンサの検出値 の開度がこの目標スロットル開度に合致するように制御 し、アクセルセンサが異常ならば、アクセルセンサの代 わりに本来定速走行制御で使用される加減速指令手段の 出力値に応じて目標スロットル開度を定め、スロットル バルブの開度がこの目標スロットル開度に合致するよう に制御する。

【0009】この電子スロットル制御装置によれば、運 転者は、アクセルセンサに異常が発生した場合には、ア クセルペダルを操作する代わりに本来定速走行制御で使 用される加減速指令手段を操作すれば加減速の意思を十 30 分反映させた走行が可能になる。

【0010】本発明の電子スロットル制御装置におい て、スロットル駆動制御手段は、アクセルセンサが異常 であると判定されたとき、ブレーキペダルが操作された 場合には、目標スロットル開度を予め定められたブレー キ時目標開度に設定し、一方、ブレーキペダルが踏み込 まれずに加減速指令手段により加減速が指令された場合 には、目標スロットル開度を加減速指令に応じて設定し

【0011】との場合、アクセルセンサが異常ならば、 ブレーキペダルが操作されるとスロットルバルブ開度は ブレーキ時目標開度(例えばアイドル開度とか全閉な ど) に合致するように制御されるため、ブレーキペダル を操作して減速又は停止しようという運転者の意思が十 分反映される。

【0012】本発明の電子スロットル制御装置におい て、スロットル駆動制御手段は、アクセルセンサが異常 であると判定されたとき、ブレーキペダルが操作されず 且つ加減速指令手段により加減速の指令もなされない場 合には、目標スロットル開度を予め定められたブレーキ 50 設けられ、該エアクリーナ3の下流側には、内燃機関1

時目標開度に設定してもよい。

【0013】との場合、アクセルセンサが異常ならば、 運転者がブレーキペダルも加減速指令手段も操作しない ときには、ブレーキペダルを操作したときと同様の処理 を行うため、フェイルセーフ側に働く。ブレーキペダル が操作されたり加減速指令手段が操作されたりした場合 には運転者の加減速の意思が明確であるが、ブレーキベ ダルも加減速指令手段も操作されない場合には運転者の 加減速の意思が明確とは言い難いため、このような場合 10 にはフェイルセーフ側に働くように制御するのが好まし 61

【0014】本発明の電子スロットル制御装置におい て、スロットル駆動制御手段は、アクセルセンサの異常 時に加減速指令手段の加減速指令に応じてスロットル駆 動手段を制御する場合には、アクセルセンサの正常時に 比べて、スロットルバルブの動作速度が低速になるよう に制御するようにしてもよい。

【0015】との場合、アクセルセンサの異常時には、 運転者が動揺することがあるため、加減速指令手段によ に応じて目標スロットル開度を定め、スロットルバルブ 20 る加減速指令があった場合にスロットルバルブの動作速 度が低速になるように制御することにより、運転者があ わてて操作したとしても予期しないような大きな加減速 度が働くことがないようにしているのである。

> 【0016】本発明の電子スロットル制御装置におい て、アクセルセンサが異常であると判定されたとき、ア クセルセンサに異常が発生したことを運転者に報知する 異常報知手段を備えていてもよい。この場合、運転者は アクセルペダルを操作しても加減速しないのはアクセル センサに異常が発生したことが理由であることを容易に 認識できるため、運転者が動揺するのを未然に防止でき る。また、アクセルセンサに異常が発生したことを速や かに運転者に伝えるため、運転者は早期に車両を修理工 場等へ持ち運び、整備を受けることができる。

【0017】本発明の電子スロットル制御装置は、アク セルペダルがスロットルバルブと機械的にリンクされて いないリンクレススロットル制御装置の場合に特にその 効果が大きい。即ち、アクセルペダルがスロットルバル ブとリンクされている場合には、アクセルセンサ異常時 に例えばアクセルペダルを深く踏み込めばそれに連動し 40 てスロットルバルブが操作されるため退避走行が可能で あるが、アクセルペダルがスロットルバルブとリンクさ れていない場合にはそのような退避走行ができないた め、本発明のように本来定速走行制御で使用される加減 速指令手段を代用する意義が大きい。

[0018]

【発明の実施の形態】以下に、本発明の好適な実施形態 を図面に基づいて説明する。図1は電子スロットル制御 装置の概略構成を表すブロック図である。 内燃機関1に おいて、その吸気通路2には、上流にエアクリーナ3が への吸入空気量を検出するエアフローメータ4が設けら れている。とのエアフローメータ4によって検出される 吸入空気量は、空気量信号Qaとして、後述する電子制 御装置20に取り込まれる。

【0019】また、吸気通路2のエアフローメータ4の 下流側にはスロットルバルプ5が設けられ、このスロッ トルバルブ5の開閉に応じて、内燃機関1に供給される 空気量が調整される。 このスロットルバルブ5の周辺に 配設されているスロットルセンサ16の出力及びアクセ ルペダルAPの周辺に配設されている2つのアクセルセ 10 演算処理データ等が一時格納されるメモリである。ま ンサ17、18の出力も、それぞれスロットル開度信号 VTA及びアクセル開度信号APA1、APA2とし て、後述する電子制御装置20に取り込まれる。なお、 アクセルペダルAPは、スロットルパルプ5と機械的に リンクされていない。

【0020】また、吸気通路2は、インテークマニホル ド6を介して内燃機関1の各気筒に接続されており、と の吸気通路2から吸入され、スロットルバルブ5により 調量された空気は、とのインテークマニホルド6を経 て、内燃機関1の各気筒に分配供給されるようになる。 【0021】一方、とのインテークマニホルド6には、 内燃機関1の各気筒にそれぞれ対応して燃料噴射弁であ るインジェクタ7が配設されている。それら各インジェ クタ7を通じて噴射供給される燃料は、上述のように調 量され分配供給される吸気通路2からの吸入空気と混合 されて、内燃機関1の各気筒に供給される。

【0022】内燃機関1の各気筒においては、吸気バル ブ8の開閉に伴ってとの混合気が燃焼室9に導入され、 この導入された混合気が点火プラグ10の点火により燃 クシャフト12へのトルク付与が行われる。また、燃焼 後の排気ガスは、排気バルブ13の開閉に伴い、排気通 路14を経て外部に排出される。

【0023】また、クランクシャフト12の近傍には、 その回転角を検出するクランク角センサ15が配設され ている。このクランク角センサ15からは、クランク角 で30度毎にパルス信号が出力され、この出力されたパ ルス信号が、内燃機関1の回転数信号Neとして電子制 御装置20に取り込まれる。

【0024】電子制御装置20は、空気量信号Qaや回 40 バック制御されることになる。 転数信号Neに基づいてインジェクタ7の駆動を制御す るとともに、スロットル開度信号VTA及びアクセル開 度信号APA1、APA2に基づいてスロットルバルブ 5を開閉制御する例えばマイクロコンピュータを有して 構成される装置である。

【0025】この電子制御装置20において、CPU2 1は、空気量信号Qaや回転数信号Ne、更にはスロッ トル開度VTA、アクセル開度信号APA1、APA2 等を所要に処理して、内燃機関1の運転においてその都 等を演算する部分である。

【0026】また、ROM22は、いわゆるプログラム メモリとして、内燃機関1の運転を制御するための各種 プログラム、すなわち燃料噴射制御プログラムやスロッ トル制御プログラム等が予め格納されたメモリである。 CPU21では、とのROM22に格納されているプロ グラムに従って、各種の演算処理を実行する。

【0027】また、RAM23は、いわゆるデータメモ リとして、各種センサの出力データやCPU21による た、インジェクタ駆動回路24は、空気量信号Qaや回 転数信号Neに基づきCPU21を通じて演算される燃 料噴射量に対応したパルス幅の信号を形成してインジェ クタ7を駆動する回路である。 これにより インジェクタ 7からは、CPU21で演算された燃料噴射量に対応し た燃料が内燃機関1の各気筒に対して噴射供給されるよ うになる。

【0028】また、A/D変換回路27は、空気量信号 Qa、スロットル開度信号VTA、及びアクセル開度信 20 号APA1、APA2等をA/D変換してCPU21に 出力するための回路であり、D/A変換回路28は、C PU21によって演算されるスロットルバルブ5の目標 スロットル開度TTPをD/A変換してDCモータ駆動 回路30に出力するための回路である。

【0029】DCモータ駆動回路30は、PID制御回 路31と、PWM回路32と、ドライバ33を備えたも のであり、DCモータ19を駆動する回路である。ちな みにDCモータ駆動回路30において、PID制御回路 31は、D/A変換された目標スロットル開度TTPと 焼されることで、ピストン11が押し下げられ、クラン 30 スロットルセンサ16の出力であるスロットル開度信号 VTAとに基づき、その偏差をゼロに近づけるべく、比 例、積分、微分処理つまりPID処理を施して、DCモ ータ19の駆動量(制御量)を演算する回路である。と の演算された駆動量は、PWM回路32によって対応す るデューティ比信号に変換され、変換されたデューティ 比信号がドライバ33を介してDCモータ19に印加さ れる。すなわち、スロットルバルブ5は、DCモータ駆 動回路30によるDCモータ19の駆動によって、その 開度が目標スロットル開度TTPになるようにフィード

> 【0030】一方、車速センサ41は、車速を検出する センサであり、定速走行制御スイッチ42は、車両の定 速走行制御に関連して運転者により操作されるスイッチ・ 群であり、ブレーキスイッチ43は、運転者によるブレ ーキペダルの踏み込みに応動してブレーキ操作がなされ た旨を示す信号を出力するスイッチである。

【0031】 これら車速センサ41から出力される速度 信号SPD、定速走行制御スイッチ42から出力される 各種定速走行制御信号、及びブレーキ操作がなされた旨 度必要とされる燃料噴射量やスロットルバルブ5の開度 50 を示す信号も、電子制御装置20のCPU21に取り込

まれる。ととで、定速走行制御スイッチ42について詳 説する。定速走行制御スイッチ42は、メインスイッチ 42a、セットスイッチ42b、復帰スイッチ(リジュ ームスイッチともいう) 42 c、加速スイッチ42 d、 減速スイッチ42e、解除スイッチ (キャンセルスイッ チともいう) 42 f からなる。

【0032】図2に示すように、メインスイッチ42a はステアリングコラムの右側のインパネに取り付けら れ、一度押下するとスイッチオンになり、もう一度押下 するとオフになるものである。一方、セット・復帰・加 10 速・減速・解除の各スイッチ42b~fは、方向支持器 の近傍に取り付けられたレバー40を上下前後に操作す ることによりオンオフされるものであり、操作後に手を 離すと初期位置(原点)に自動復帰するものである。具 体的には、初期位置から上向きに操作すると加速スイッ チ42 dがオンされ、下向きに操作すると減速スイッチ 42 eがオンされ、手前側に操作すると復帰スイッチ4 2 c がオンされ、奥側に操作すると解除スイッチ42 f がオンされ、初期位置に戻るとこれらのスイッチ42 c

【0033】定速走行制御への移行を指令するには、ま **ずメインスイッチ42aを押下してスイッチオンにし、** 次いでレバー40を下向きに操作し、すぐに初期位置に 戻すことによりセットスイッチ42bをオンにする。こ の結果、定速走行制御にかかる制御モードにセットさ れ、セット時の車速で定速走行するように制御される。 【0034】この制御モードでは、CPU21はROM 22 に記憶された定速走行制御プログラムを読み出して モードにセットされたときの実車速を車速センサ41か ら読み込み、これを目標車速としてRAM23に記憶す る。一方、ROM22には目標車速をパラメータとした 定速走行制御移行時におけるスロットルバルブ5の暫定 目標開度が予め記憶されているため、CPU21はRA M23に記憶された目標車速に対応するスロットルバル ブ5の暫定目標開度をROM22から読み出し、DCモ ータ駆動回路30を介してDCモータ19を駆動してス ロットルバルブ5がその暫定目標開度となるように制御 する。以後は、RAM23に記憶された目標車速に対す 40 る実車速の偏差を求め、その偏差が小さくなるようにス ロットルバルブ5の開度をフィードバック制御する。 【0035】また、定速走行制御中に加速スイッチ42 dがオンされると、オンしている間、車両は加速し続 け、その後加速スイッチ42 dがオフされたときの車速 を目標車速として定速走行制御が実行される。同様に、 定速走行制御中に減速スイッチ42eがオンされると、 オンしている間、車両は減速し続け、その後減速スイッ チ42eがオフされたときの車速を目標車速として定速 走行制御が実行される。

【0036】復帰スイッチ42cは、定速走行制御での 目標車速を前回の定速走行制御オフ時の車速に復帰させ る旨を指令するスイッチであり、解除スイッチ42 f は、セットされている定速走行制御モードをキャンセル する際に操作されるスイッチである。ちなみにこの定速 走行制御に関しては、ブレーキスイッチ43も、解除ス イッチ42fと同様の機能を有するスイッチとして利用 される。

【0037】次に、本実施形態の電子スロットル制御装 置の動作について説明する。なお、定速走行制御につい ては既に概略を説明済みであるため、ことでは定速走行 制御以外の制御について、図3~図5のフローチャート を用いて説明する。制御モードが定速走行制御ではなく 通常走行制御の場合、例えば定速走行制御スイッチ42 のメインスイッチ42aがオフで且つ後述のアクセルセ ンサ異常フラグがオフの場合、図3のフローチャートに したがってアクセルセンサ判定を実行する。

【0038】即ち、CPU21は、所定タイミング毎に

ROM22からアクセルセンサ判定のプログラムを読み ~ f がオフになると同時にセットスイッチ42 b がオン 20 出し、まずステップ(以下Sという)100 において、 2つのアクセルセンサ17、18のアクセル開度信号A PA1、APA2を読み込み、続くS110において、 両信号APA1、APA2の差を求めてこの差が予めR OM22に記憶された所定値以上か否かを比較する。 【0039】との所定値は、アクセルセンサ17、18 が共に正常なときの両信号APA1、APA2の差を経 験的に求めると共に、アクセルセンサ17、18のいず れか一方に異常が生じたときの両信号APA 1、APA 2の差を経験的に求めたうえで、前者よりも大きく且つ これを実行する。具体的には、CPU21は、この制御 30 後者よりも小さくなるように定められた値である。した がって、両信号APA1、APA2の差が所定値以上で あれば、アクセルセンサ17、18のいずれか一方に異 常が生じている可能性が高い。

> 【0040】とのS110において、両信号APA1、 APA2の差が所定値以上ならば(S110でYE S)、S120に進んで異常発生回数カウンタ(図示 略)のカウント値を1つ加算し、続く5130におい て、そのカウント値が所定回数以上か否かを判断する。 【0041】そして、カウント値が所定回数以上ならば (S130でYES)、S140に進んでアクセルセン **サ異常フラグをオンにする。一方、カウント値が所定回** 数未満ならば(S130でNO)、アクセルセンサ異常 つうグをオンせずにそのままとのアクセルセンサ判定処 理を終了する。なお、アクセルセンサ異常フラグは、ア クセルセンサ17、18の少なくとも一方に異常が生じ た場合にオンされるフラグであり、例えばイグニッショ ンスイッチオン時のような初期設定時にオフ(リセッ ト) されるフラグである。

【0042】一方、S110において、両信号APA 1、APA2の差が所定値未満ならば(S110でN

O)、S150に進んで、異常発生カウンタのカウント値をクリアし、アクセルセンサ異常フラグをオンせずにそのままこのアクセル判定処理を終了する。

【0043】 このように異常発生回数が所定回数に達したときに初めてアクセルセンサ異常フラグをオンするようにしたのは、両アクセルセンサ17、18が共に正常であるにもかかわらずノイズ等によって一時的に両信号APA1、APA2の差が所定値以上になることがあることを考慮したためである。つまり、このアクセルセンサ判定処理は所定タイミングごとに繰り返し実行される10が、所定回数繰り返したときにS110で肯定判定され続けた場合には、ノイズ等の影響によるのではなく、アクセルセンサ17、18の少なくとも一方に異常が発生したものと判断するのである。

【0044】以上のアクセルセンサ判定を実行した後、CPU21は引き続き図4のフローチャートにしたがってスロットル制御を実行する。即ち、CPU21は、ROM22からスロットル制御のプログラムを読み出し、まずS200においてアクセルセンサ異常フラグがオンかオフかを判定する。

【0045】とのS200でアクセルセンサ異常フラグがオフならば、2つのアクセルセンサ17、18は共に正常であるため、S210に進み、両アクセルセンサ17、18のアクセル開度信号APA1、APA2のうち開度の小さい方の値を暫定目標開度とし、運転状態(例えばレーシング時か否か、トラクション動作要求時か否か、暖機要求時か否か等)に応じて、最終目標開度を算出し、これを目標スロットル開度TTPとする。

【0046】そして、S220において、スロットルセンサ16からのスロットル開度信号VTAがとの目標ス 30ロットル開度TTPと合致するように、つまり両者の偏差がゼロとなるように、PID制御回路31にて比例・積分・微分処理(PID)を実行してDCモータ19の駆動量を演算する。続くS230において、その駆動量をPWM回路32によって対応するデューティ比信号に変換し、このデューティ比信号をドライバ33を介してDCモータ19に印加する。なお、S220及びS230はDCモータ駆動回路30が実行する処理である。

【0047】 この結果、アクセルセンサ17、18が正常の場合には、運転者のアクセルペダルの操作量に相当 40 するアクセル開度信号APA1、APA2に応じて目標スロットル開度TTPが定められ、スロットルバルブ5 の開度がこの目標スロットル開度TTPに合致するように制御される。

【0048】一方、S200でアクセルセンサ異常フラグがオンならば、つまりアクセルセンサ17、18の少なくとも一方に異常が発生したならば、S240に進んで退避走行ルーチンを実行し、その後前述のS220及びS230を実行する。ここで、退避走行ルーチンについて、図5のフローチャートにしたがって説明する。

【0049】即ち、CPU21は、S300において、定速走行制御スイッチ42及びブレーキスイッチ43の状態を読み込む。具体的には、定速走行制御スイッチ42のうちメインスイッチ42a、加速スイッチ42d、減速スイッチ42eの状態、及び、ブレーキスイッチ43の状態を読み込む。

10

【0050】そして、S310においてブレーキスイッチ43がオンか否かを判断し、ブレーキスイッチ43がオンならば(S310でYES)、運転者がブレーキ操作を行っているため、S320に進んで、目標スロットル開度TTPとして予めROM22に記憶されたブレーキ時目標開度をセットし、このルーチンを終了する。その後は前述のS220及びS230が実行されるため、スロットルバルブ5はブレーキ時目標開度に合致するように制御される。

【0051】一方、S310においてブレーキスイッチ43がオフならば(S310でNO)、S330に進んで定速走行制御スイッチ42のメインスイッチ42aがオンされているか否かを判断し、メインスイッチ42a20がオンされているならば(S330でYES)、S340に進んで加速スイッチ42dがオンされているか否かを判断し、オンされていれば(S340でYES)、運転者は加速しようとしているため、S350に進んで目標スロットル開度TTPとして加速スイッチ42dのオン時間に応じた加速目標開度をセットし、このルーチンを終了する。その後は前述のS220及びS230が実行されるため、スロットルバルブ5は加速目標開度に合致するように制御される。

【0052】一方、S340において加速スイッチ42 dがオンされていなければ(S340でNO)、S360に進んで減速スイッチ42eがオンされているか否かを判断し、オンされていれば(S360でYES)、運転者は減速しようとしているため、S370に進んで目標スロットル開度TTPとして減速スイッチ42eのオン時間に応じた減速目標開度をセットし、このルーチンを終了する。その後は前述のS220及びS230が実行されるため、スロットルバルブ5は減速目標開度に合致するように制御される。

【0053】一方、S360において減速スイッチ42 eがオンされていなければ(S360でNO)、つまりブレーキスイッチ43も加速スイッチ42dも減速スイッチ42eもいずれもオフならば、加減速の意思が不明なため、便宜上加減速意思がないものとみなし、ブレーキスイッチ43がオンされていたときと同様、S320に進んで目標開度としてブレーキ時目標開度をセットし、このルーチンを終了する。また、前出のS330においてメインスイッチ42aがオンされていない場合(S330でNO)も、加減速の意思が不明なため、同様にS320に進んで目標スロットル開度TTPとしてブレーキ時目標開度をセットし、このルーチンを終了す

る。その後は前述のS220及びS230が実行される ため、スロットルバルブ5はブレーキ時目標開度に合致 するように制御される。

【0054】なお、図5のフローチャートにおいて、メ インスイッチ42aのスイッチ状態にかかわらず加速ス イッチ42d又は減速スイッチ42eをオンした場合に は加速・減速が行われるようにしてもよい。つまりS3 30の判断ブロックはカットしてもよい。しかし、運転 者が誤って加速スイッチ42d又は減速スイッチ42e 運転者の意思に反する結果となるため、運転者の加減速 意思をより明確にすべく、メインスイッチ42aをオン にした状態で加速スイッチ42d又は減速スイッチ42 eをオン操作したときに初めて加減速を実行するのが好 ましい。

【0055】ことで、S350において目標スロットル 開度TTPとして加速スイッチ42dのオン時間に応じ た加速目標開度をセットする点、及び、S370におい て目標スロットル開度TTPとして減速スイッチ42e のオン時間に応じた減速目標開度をセットする点につい 20 て、図6を用いて説明する。

【0056】メインスイッチ42aがオンの状態で加速 スイッチ42 dがオンされると、加速目標開度は加速時 所定開度まで所定速度で開度が増加していき、加速時所 定開度に達した後は加速スイッチ42dがオンされ続け たとしてもその加速時所定開度で維持される。そして、 加速目標開度は、加速スイッチ42dのオン時間に応じ たスロットルバルブ開度にセットされる。

【0057】また、メインスイッチ42aがオンの状態 まで所定速度で開度が減少していき、減速時所定開度に 達した後は減速スイッチ42eがオンされ続けたとして もその減速時所定開度で維持される。そして、減速目標 開度は、減速スイッチ42eのオン時間に応じたスロッ トルバルブ開度にセットされる。

【0058】ところで、前述したとおり、アクセルセン サ17、18が共に正常な場合における定速走行制御中 に加速スイッチ42d又は減速スイッチ42eを操作す ると車両の加減速を行うことができ、このときも目標ス ロットル開度TTPを上記と同様にして設定するのであ るが、との場合に比べてアクセルセンサ異常フラグがオ ンの場合には、加速時所定開度まで増加していく速度を 低速度にするとか、減速時所定開度まで減少していく速 度を低速度にしてもよい。このようにすれば、アクセル センサ17、18の異常時に運転者が動揺してあわてて 加速スイッチ42d又は減速スイッチ42eを操作した としても、予期しないような大きな加減速度が働くこと がないので好ましい。

【0059】なお、本実施形態と本発明の構成要素の対 応関係は次のとおりである。即ち、DCモータ駆動回路 50 ちに図4のS240に進むようにしてもよい。

30がスロットル駆動手段に相当し、メインスイッチ4 2 a 及びセットスイッチ4 2 b が定速走行移行指令手段

に相当し、CPU21がアクセルセンサ判定手段、スロ ットル駆動制御手段、定速走行制御手段に相当し、加速 スイッチ42d及び減速スイッチ42eが加減速指令手 段に相当し、セットスイッチ42bが目標車速更新手段

に相当する。

【0060】以上詳述した本実施形態によれば、アクセ ルセンサ17、18の少なくとも一方が異常ならば、ア をオン操作したときに車両が加減速したのでは、却って 10 クセルセンサ17、18の代わりに本来定速走行制御で 使用される加速スイッチ42d又は減速スイッチ42e の出力値に応じて目標スロットル開度TTPを定め、ス ロットルバルブ5の開度がこの目標スロットル開度TT Pに合致するように制御するため、アクセルセンサ1 7、18に異常が発生した場合であっても運転者の加減 速の意思を十分反映させた走行が可能になる。しかも、 加速スイッチ42dや減速スイッチ42eは従来より定 速走行制御で使用されているものであるため、従来の定 速走行制御と同等の安全性を確保できる。

> 【0061】また、アクセルセンサ17、18に異常が 発生した場合であっても、ブレーキペダルが操作される とスロットルバルブ5はブレーキ時目標開度(例えばア イドル開度とか全閉など) に合致するように制御される ため、ブレーキ操作して減速又は停止しようという運転 者の意思が十分反映される。

【0062】更に、アクセルセンサ17、18に異常が 発生した場合、運転者がブレーキペダルも加速スイッチ 42dも減速スイッチ42eも操作しないときには、運 転者の加減速の意思が明確とは言い難いため、ブレーキ で滅速スイッチ42eがオンされると、滅速時所定開度 30 操作時と同様の処理を行うことによりフェイルセーフ上 有利となる。

> 【0063】尚、本発明の実施の形態は、上記実施形態 に何ら限定されるものではなく、本発明の技術的範囲に **厲する限り種々の形態を採り得ることはいうまでもな** い。例えば、図3のS140においてアクセルセンサ異 常フラグがオンされた後にアクセルセンサの異常を表す 警告ランプを点灯するようにしてもよい。この場合、運 転者はアクセルペダルAPを操作しても加減速しないの はアクセルセンサ17、18に異常が発生したことが理 由であることを容易に認識できるため、運転者が動揺す るのを未然に防止できる。また、アクセルセンサに異常 が発生したことを速やかに運転者に伝えるため、運転者 は早期に車両を修理工場等へ持ち運び、整備を受けると

> 【0064】また、図3のアクセルセンサ判定のフロー チャートのS100の前に、アクセルセンサ異常フラグ のオンオフを判断する判断ブロックを設け、アクセルセ ンサ異常フラグがオフならばS100以降の処理を実行 し、オンならばアクセルセンサ判定の処理を実行せず直

【0065】更に、アクセルセンサ17、18に異常が発生した場合には、上記実施形態の処理を実行するのに加えて、減筒等によりエンジン出力を制限したり、スロットルバルブの開度を制限したりしてもよい。

13

【図面の簡単な説明】

【図1】 電子スロットル制御装置の概略構成を表すブロック図である。

【図2】 定速走行制御スイッチの取付位置を表す斜視 図である。

【図3】 アクセルセンサ判定のフローチャートである。

【図4】 スロットル制御のフローチャートである。

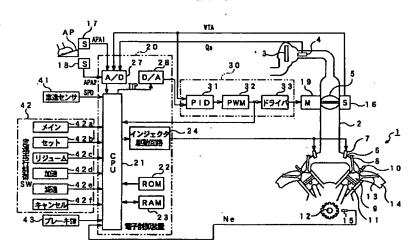
【図5】 退避走行ルーチンのフローチャートである。

【図6】 加速スイッチ及び減速スイッチのオン時間と 目標スロットル開度との関係を表すタイムチャートであ ス

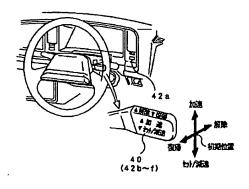
*【符号の説明】

1・・内燃機関、2・・・吸気通路、3・・・エアクリーナ、4・・・エアフローメータ、5・・・スロットルパルプ、16・・・スロットルセンサ、17・・・アクセルセンサ、19・・・DCモータ、20・・・電子制御装置、24・・・インジェクタ駆動回路、27・・・A/D変換回路、28・・・D/A変換回路、30・・・DCモータ駆動回路、31・・・PID制御回路、32・・・PWM回路、33・・・ドライバ、40・・10・レバー、41・・・車速センサ、42・・・定速走行制御スイッチ、42 a・・・メインスイッチ、42 b・・・セットスイッチ、42 c・・・復帰スイッチ、42 d・・・加速スイッチ、42 e・・・減速スイッチ、42 f・・・解除スイッチ、43・・・ブレーキスイッチ。

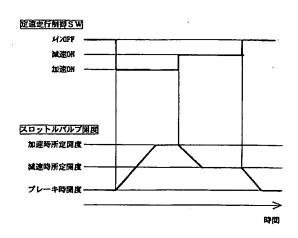
【図1】



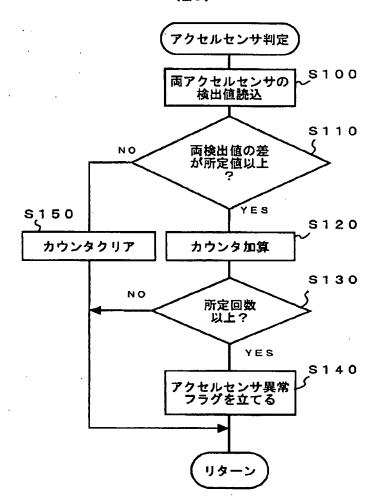
【図2】



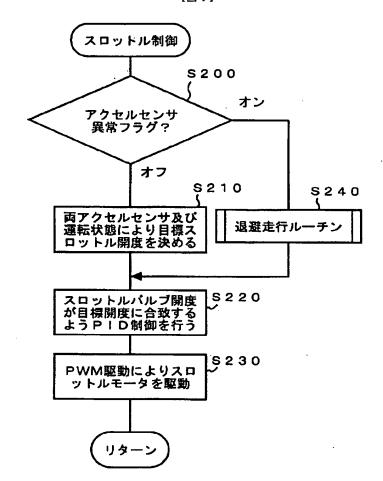
[図6]



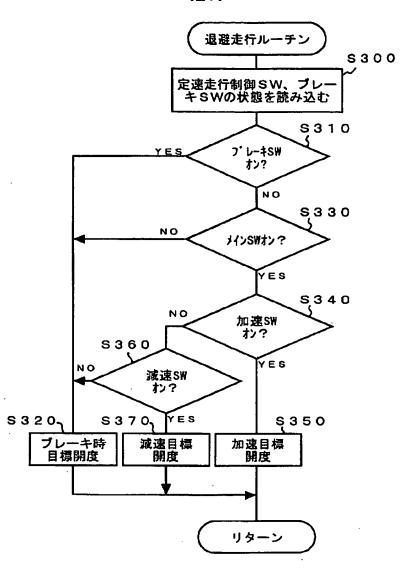
【図3】



【図4】







フロントページの続き

 (51)Int.Cl.:
 識別記号
 F I
 テマコード (参考)

 F 0 2 D
 11/10
 U

 29/02
 K

 3 0 1 C
 3 0 1 C

Fターム(参考) 30041 AA00 AA80 AC26 AD10 AD41

AD51 AE04 AE41 AF01 AF03

3D044 AA29 AA33 AB01 AC00 AC03

AC05 AC16 AC24 AC26 AD04

AE04 AE22

3G065 CA39 CA40 DA05 DA15 GA00

GA05 GA10 GA11 GA29 GA41

GA46 HA22 JA04 JA09 JA11

KA02

3G093 BA11 BA23 BA24 CA12 DA06

DB05 DB15 EA09 EB04 EC02

FA07 FA11